PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2000-269935

(43)Date of publication of application : 29.09.2000

(51)Int.CI.

H04J 13/06

H04L 7/10

H04L 12/28

(21)Application number : 11-068568

(71)Applicant : NEC CORP

(22)Date of filing:

15.03.1999

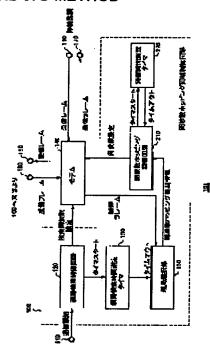
(72)Inventor: KUDO HIKARI

OSAWA TOMOYOSHI

(54) FREQUENCY HOPPING COMMUNICATION SYSTEM AND ITS METHOD

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To obtain a frequency hopping communication system that selects an optimum master station for connection among a plurality of master stations which are operated asynchronously to easily establish synchronization with the master station. SOLUTION: This frequency hopping communication system, for applying multiple address access to a radio LAN through frequency hopping, is provided with master stations each of which conducts frequency hopping asynchronously under set frequencies, a modem 140 of each slave station that sends/receives data to/from the master station, master station retrieval sections 120, 130, 150 that set a retrieval frequency to the modem for a prescribed retrieval time at the start of communication and select an optimum master station for connection to each slave station on the basis of a control frame included in a frame received from a plurality of the master stations, and hopping control sections 210, 220 that predict a frequency hopping index and a remaining



resident time at synchronization from information of the control frame about the hopping pattern of a frequency of the optimum master station and set a frequency identified from the predicted frequency hopping index to the modem for the remaining resident time to establish synchronization.

LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

01.03.2000

[Date of sending the examiner's decision of

02.08.2002

rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

BEST AVAILABLE COPY

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2000-269935 (P2000-269935A)

(43)公開日 平成12年9月29日(2000.9.29)

(51) Int.Cl.7	識別記号	FΙ		テーマコード(参考)
H 0 4 J	13/06	H04J	13/00	H 5K022
H04L	7/10	H04L	7/10	5 K O 3 3
	12/28		11/00	310B 5K047

審査請求 有 請求項の数8 OL (全 9 頁)

(21)出願番号	特願平11-68568	(71)出顧人	000004237
			日本電気株式会社
(22)出顧日	平成11年3月15日(1999.3.15)		東京都港区芝五丁目7番1号
		(72)発明者	工藤光
			東京都港区芝五丁目7番1号 日本電気株
			式会社内
		(72)発明者	大沢 智喜
			東京都港区芝五丁目7番1号 日本電気株
			式会社内
		(74)代理人	100104400
			弁理十 途野 雄一郎

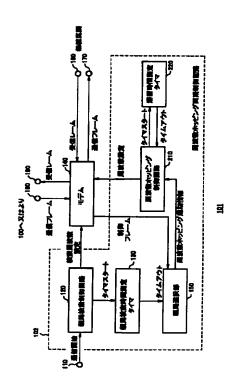
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 周波数ホッピング通信システム及び方法

(57)【 要約】

【 課題】 周波数ホッピング通信システムにおいて複数 の親局から最適な親局を選択して同期を確立する。

【解決手段】 無線LANで周波数のホッピングにより多元接続を行うための周波数ホッピング通信システムに、周波数が設定され非同期に周波数のホッピングを行う親局と送受信を行う子局のモデム140と、通信開始時にモデムに一定の検索時間だけ検索周波数を設定し複数の親局から得た受信フレームに含まれる制御フレームに基づいて子局の接続に最適な親局を選択する親局検索部120、130、150と、最適な親局の周波数のホッピングパターンについて制御フレームの情報から同期時の周波数ホッピングインデックス及び残滞留時間を予測し予測された周波数ホッピングインデックスから識別した周波数を前記残滞留時間だけモデムに設定して同期を確立する周波数ホッピング制御部210、220とを備える。



【特許請求の範囲】

【 請求項1 】 無線LANで周波数のホッピングにより 多元接続を行うための周波数ホッピング通信システムに おいて、

1

周波数が設定され、非同期に周波数のホッピングを行う 親局と送受信を行う 子局のモデムと、

通信開始時に前記モデムに一定の検索時間だけ検索周波数を設定し複数の前記親局から得た受信フレームに含まれる制御フレーム基づいて前記子局の接続に最適な前記親局を選択する親局検索部と、

最適な前記親局の周波数のホッピングパターンについて 制御フレームの情報から同期時の周波数ホッピングイン デックス及び残滞留時間を予測し予測された前記周波数 ホッピングインデックスから識別した周波数を前記残滞 留時間だけ前記モデムに設定して同期を確立する周波数 ホッピング制御部とを備えることを特徴とする周波数ホッピング通信システム。

【請求項2】 前記検索時間は、通信開始時に複数の前記親局のうちの最大滞留時間に周波数のホッピング数を乗算した時間であることを特徴とする、請求項1 に記載 20の周波数ホッピング通信システム。

【 請求項3 】 前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局の受信レベルから最も高い受信電力を持った前記親局を最適として選択することを特徴とする、請求項1 に記載の周波数ホッピング通信システム。

【請求項4】 前記親局検索部は、前記検菜時間にわたって複数の前記親局から最も多くの制御フレームを受信した前記親局を最適として選択することを特徴とする、請求項1 に記載の周波数ホッピング通信システム。

【 請求項5 】 前記親局検索部は、前記検索時間にわた 30 って複数の前記親局から前記子局と接続が最も少ない前記親局を最適として選択することを特徴とする、請求項1 に記載の周波数ホッピング通信システム。

【 請求項6 】 前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局から前記子局にとって滞留時間が適する前記親局を最適として選択することを特徴とする、請求項1 に記載の周波数ホッピング通信システム。

【 請求項7 】 無線LANで周波数のホッピングにより 多元接続を行うための周波数ホッピング通信システムに おいて

周波数が設定され、非同期に周波数のホッピングを行う 親局と送受信を行う子局のモデムと、

通信開始時に前記モデムに一定の検索時間だけ複数の前 記親局を検索するための検索周波数を設定する親局検索 制御回路と、

前記モデムへの検索周波数設定と同時に前記親局を検索 する時間を計測する親局検索時間測定タイマと、

複数の前記親局から 得た受信フレームに含まれる制御フレームに基づいて前記子局の接続に最適な親局を選択する親局検索部と、

前記モデムから制御フレームの情報を記憶し最適な前記 親局を選択する親局選択部と、

前記親局選択部から周波数ホッピング同期情報を得て最適な前記親局の周波数ホッピングパターンに対して同期時の周波数ホッピングインデックス、残滞留時間を予測し予測された前記周波数ホッピングインデックスから識別した周波数を前記モデムに設定して同期を確立する周波数ホッピング制御回路と、

同期確立時に前記残滞留時間が測定され前記周波数ホッ 10 ピング制御回路による周波数の切り替えるタイミングを 形成する滞留時間測定タイマとを備えることを特徴とす る周波数ホッピング通信システム。

【 請求項8 】 無線LANで周波数のホッピングにより 多元接続を行うための周波数ホッピング通信方法におい て、

周波数を設定し非同期に周波数のホッピングを行う 親局 と送受信を行う 工程と、

通信開始時に検索周波数により複数の前記親局から得た 受信フレームに含まれる制御フレーム基づいて子局の接 続に最適な前記親局を選択する工程と、

最適な前記親局の周波数のホッピングパターンについて 制御フレームの情報から同期時の周波数ホッピングイン デックス及び残滞留時間を予測し予測された前記周波数 ホッピングインデックスから識別した周波数で前記残滞 留時間だけ滞留させて同期を確立する工程とを備えることを特徴とする周波数ホッピング通信方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【 産業上の利用分野】本発明は周波数ホッピング通信システムに関する。特に、本発明は無線LANシステムのようなセルラーシステムの同期確立に関する。

[0002]

【 従来の技術】上記周波数ホッピング通信システムの方式は(1) 秘匿性が高い、(2) 狭帯域の干渉に強い、(3) 装置構成が比較的容易に実現できる、などの理由でパケット 通信システムで広く 採用されている。

【 0003】上記周波数ホッピング通信システムでは、 複数の周波数にまたがって通信が行われる。このため、 新規に通信を開始する場合、周波数及び周波数における 40 滞留時間の同期をとる手順が必要となる。このような周 波数ホッピング通信システムを用いた場合の同期確立の 方法がいくつか提案されている。このように提案された ものとして特開平8 -1 2 5 5 8 2 号公報に記載される ものがある。

【 0004】図8 は上記公報に記載される従来の低速周波数ホッピング方式を使用した無線通信方式を説明するフローチャートである。本図に示すように、親機は、ポーリング用チャンネルf 1 のキャリアセンスが無いことを確認した後、全ての子機に対してポーリング用チャンネルを使用してコンテンション用チャンネルf 7とこの

50

チャンネルの使用可能時間を送信する。

【 0005】子機は、親機からのコンテンション用チャンネルとこのチャンネルの使用可能時間を受信する。そして親機と子機は、コンテンション用チャンネルf7により使用可能時間内でパケット通信を行い、使用可能時間が経過すると親機はチャンネルをポーリング用チャンネルに戻して次のパケット通信のために次のコンテンション用チャンネルとこのチャンネルの使用可能時間を無線ゾーン内の全ての子機に送信する。

【 0006】すなわち、使用する周波数などの情報を含 10 む制御フレームを同報するためにポーリングチャンネルを設け、受信側は制御フレームの情報からデータ通信を行う周波数を得て同期を確立する多元接続方法が述べられている。この方法により、比較的容易に同期を実現できること以外に複数の通信ゾーンが存在する場合、制御フレームの情報により隣接ゾーンとの干渉を回避することが可能となる。しかし、各局はフレーム与に制御チャンネルとデータチャンネルの周波数切り替えを交互に行う必要があり、周波数切り替え処理の複雑さと時間を要することになり、場合によっては通信効率の低下も予想 20 される。

【 0007】一方、周波数ホッピングを用いた多元接続方式は、I EEE Std 802.11-1997" Wireless LAN Medium Access Control (MAC) and Physical Layer (PHY) specification"などで用いられているように、予め複数の周波数ホッピングパターンが定められている。親局はゾーン開設時にホッピングパターンを選択し同期に必要なパラメータを制御フレームで定期的に同報し、子局はゾーン 30参加時にこの制御フレームを受信し同期をとるというような自立分散的方法では多元接続が比較的簡単に実現できる。

【 0008】ところで、上記のような多元接続法を用いた例として、無線端末が親局を経由してLAN(Local Area Network)に接続する無線LANシステムが考えられる。無線LANシステムでは、その他のセルラーシステムと同様、子局の移動時のシームレス(無瞬断)な通信を実現するため、親司がカバーするゾーンを重複させてシステムを構成される。このようなシステムにおいて、子局がゾーンへの参加を開始する際、複数の制御フレームから接続する親局を選択し同期をとる必要がある。

[0009]

【 発明が解決しょうとする課題】ところで、同期をとる 方法は主に二種類が考えられる。1 つは制御フレームを 受信した瞬間から同期を開始する方法である。しかし、 この方法は簡単に同期を確立することができるが、受信 レベル、接続している子局の数などを考慮した最適な親 局を選択することが不可能であり、システム全体の利用 50 効率が向上することはできないという問題がある。

【 0 0 1 0 】 1 つは、受信フレームのヘッダである制御フレームを一定時間受信し、受信した制御フレームの中から最適な親局を選択する方法である。しかし、この方法は各親局の制御フレーム周期は非同期であるため、同期確立が困難になるという問題がある。したがって、本発明は上記問題点に鑑みて、非同期に動作する複数の親局の中から接続するために最適な親局を選択してその親局への同期確立が容易にできる周波数ホッピング通信システムを提供することを目的とする。

[0011]

【 課題を解決するための手段】本発明は前記問題点を解 決するために、無線LANで周波数のホッピングにより 多元接続を行うための周波数ホッピング通信システムに おいて、周波数が設定され非同期に周波数のホッピング を行う 親局と送受信を行う 子局のモデムと、通信開始時 に前記モデムに一定の検索時間だけ検索周波数を設定し 複数の前記親局から得た受信フレームに含まれる制御フ レーム基づいて前記子局の接続に最適な前記親局を選択 する親局検索部と、最適な前記親局の周波数のホッピン グパターンについて制御フレームの情報から同期時の周 波数ホッピングインデックス及び残滞留時間を予測し予 測された前記周波数ホッピングインデックスから 識別し た周波数を前記残滞留時間だけ前記モデムに設定して同 期を確立する周波数ホッピング制御部とを備えることを 特徴とする周波数ホッピング通信システムを提供する。 【0012】この手段により、非同期に動作する複数の 親局の中から子局に接続するために最適なものを選択し その親局への同期確立が容易に実現可能になった。前記 検索時間は、通信開始時に複数の前記親局のうちの最大 滞留時間に周波数のホッピング数を乗算した時間であ る。

【 0013】この手段により、全親局を検索してその中から最適な親局の検索が可能になる。前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局の受信レベルから最も高い受信電力を持った前記親局を最適として選択する。この手段により、確実に接続可能な親局が最適として選択される。前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局から最も多くの制御フレームを受信した前記親局を最適として選択する。

【 0014】この手段により、上記と同様に確実に接続可能な親局が最適として選択される。前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局から子局と接続が最も少ない前記親局を最適として選択する。この手段により、接続が迅速に行える親局が最適として選択される。前記親局検索部は、前記検索時間にわたって複数の前記親局から前記子局にとって滞留時間が適する前記親局を最適として選択する。

【 0015】この手段により、ユーザの任意の使い方に 依存させることが可能になる。無線LANで周波数のホ

40

50

ッピングにより 多元接続を行う ための周波数ホッピング 通信システムにおいて、周波数が設定され非同期に周波 数のホッピングを行う 複数の親局と 送受信を行う 子局の モデムと、通信開始時に前記モデムに一定の検索時間だ け複数の前記親局を検索するための検索周波数を設定す る親局検索制御回路と、前記モデムへの検索周波数設定 と同時に前記親局を検索する時間を計測する親局検索時 間測定タイマと、複数の前記親局から得た受信フレーム に含まれる制御フレームに基づいて前記子局の接続に最 適な前記親局を選択する親局検索部と、前記モデムから 制御フレームの情報を記憶し最適な前記親局を選択する 親局選択部と、前記親局選択部から周波数ポッピング同 期情報を得て最適な前記親局の周波数ホッピングパター ンに対して同期時の周波数ホッピングインデックス、残 滞留時間を予測し予測された前記周波数ホッピングイン デックスから識別した周波数を前記モデムに設定して同 期を確立する周波数ホッピング制御回路と、同期確立時 に前記残滞留時間が測定され前記周波数ホッピング制御 回路による周波数の切り 替えるタイミングを形成する滞 留時間測定タイマとを備えることを特徴とする周波数ホ 20 ッピング通信システムを提供する。

【0016】この手段により、具体的に非同期に動作す る複数の親局の中から子局に接続するために最適なもの を選択しその親局への同期確立が容易に実現可能になっ た。無線LANで周波数のホッピングにより 多元接続を 行うための周波数ホッピング通信方法において、周波数 を設定し非同期に周波数のホッピングを行う親局と送受 信を行う工程と、通信開始時に検索周波数により 複数の 前記親局から得た受信フレームに含まれる制御フレーム 基づいて子局の接続に最適な前記親局を選択する工程 と、最適な前記親局の周波数のホッピングパターンにつ いて制御フレームの情報から同期時の周波数ホッピング インデックス及び残滞留時間を予測し予測された前記周 波数ホッピングインデックスから識別した周波数で前記 残滞留時間だけ滞留させて同期を確立する工程とを備え ることを特徴とする周波数ホッピング通信方法を提供す る。この手段により、非同期に動作する複数の親局の中 から子局に接続するために最適なものを選択しその親局 への同期確立が容易に実現可能になった。

【 発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態につい て図面を参照して説明する。図1 は本発明に係る無線L ANシステムの構成であって周波数ホッピングを用い多 元接続を行うものの例を示す図である。本図に示すよう に、有線LANではデスクトップPC(パーソナルコン ピュータ)21、タワー型PC22のような端末がケー ブル30で接続される。

【 0018】無線L ANでは、ケーブル3 0 上に複数の 親局1、2、3が設けられ、複数の親局1、2、3は各 々無線区間z 1 、z 2 、z 3 を有する。複数の親局1 、

2、3の各々は各自の無線区間から受信した受信フレー ムを有線LANヘブリッジし、有線LANから受信した フレームを無線区間へブリッジする。複数の無線区間z 1、z2、z3の各々には複数の無線端末である子機が 帰属する。1 つの子局11は、複数の親局1、2、3か ら、1 つの親局を選択して無線通信を行う。

【0019】親局と子局との無線通信には周波数ホッピ ング通信が用いられる。周波数ホッピング通信では周波 数を周期的に切り 替え、これによりある特定の周波数で 干渉が起こった場合に通信品質劣化を防ぐことが可能と なる。特に、親局1、2、3の各々は自らの周波数ホッ ピングパターンと自ら独立に決定した滞留時間にしたが って周波数を切り替える。ここに、滞留時間は1つの周 波数に滞留する滞留時間をいう。なお、親局1、2、3 の各々が独立に決定した滞留時間は必然的に相互に異な る。

【 0020】図2は図1の子局11の構成例を説明する 図である。本図に示すように、子局11はノート型PC 等のポータブル端末100と、無線通信機能を持つ無線 LANアダプタ101から構成される。ユーザがPCア プリケーションから入力したデータが送信フレームとし て、無線LANアダプタ101 へ送信される。無線LA Nアダプタ101は無線送信のため諸処理を行い、無線 区間への送信フレームの送信を行う。受信の場合は、上 記流れの逆で、無線区間から受信した受信フレームの情 報は無線LANアダプタ101を経由してノート型PC 等100に表示される。なお、無線区間からは受信フレ ームとは別に定期的に制御フレームが送出される。

【 0021】図3 は図2 の無線L ANアダプタ101の 構成例を説明する図である。本図に示すように、無線L ANアダプタ101は周波数ホッピング同期制御回路1 02と、モデム140とで構成される。モデム140に は端子160、170が設けられ、端子160は無線区 間から受信フレームを入力し、端子170は無線区間に 対して送信フレームを出力する。

【0022】また、モデム140には端子180、19 0 が設けられ、端子1 8 0 はノート型P C 1 0 0 から送 信フレームを入力し、端子190はノート型PC100 に対して受信フレームを出力する。周波数ホッピング同 期制御回路102には入力端子110が設けられ、入力 端子110は無線端末である子局11の電源投入による 通信開始の指示を入力する。

【0023】入力端子110には親局検索制御回路12 0 が接続され、親局検索制御回路120は通信開始の指 示により モデム140 に対して検索周波数を設定する。 すなわち、モデム140への周波数設定は同期確立前の 親局検索時には親局検索制御回路120から行う。

【0024】親局検索制御回路120には親局検索時間 測定タイマ130 が接続され、通信開始の指示により親 局検索時間測定タイマ130をスタートさせ、これと同

7

時に上記検索周波数を設定する。親局検索時間測定タイマ130 はスタートから後述する親局検索時間T scan経過するとタイムアウト通知を形成する。なお、親局検索時間測定タイマ130 ではスタートから制御フレームを受信するまでの受信時検索時間測定タイマ値T cb 測定する。

【0025】周波数ホッピング同期制御回路102には 親局選択部150が設けられ、モデム140は入力端子 160から入力される受信フレームの中から制御フレー ムを抽出しこれを親局選択部150に送る。親局選択部 10 150は、一定時間受信した制御フレームから同期に必 要な情報を記憶しリストを作成する。

【 0026】さらに、親局選択部150は、親局検索時間測定タイマ130からタイムアウト 通知を入力すると、制御フレームの記憶を中止し、作成した親局リストの中から、接続に最適な親局を選択し、この親局の周波数ホッピングパターンとその滞留時間を決定する。

【0027】なお、接続に最適な親局の選択の条件として、例えば、

(1)受信電力が最も高いこと

接続を確実にするためである。受信電力は受信レベルで 判断し親局との受信状態が良好であるかを示す。同じ親 局が発した制御フレームであっても、子局からみると親 局との距離や子局自体の受信特性等に依存して変化する。そのため、全く同じ制御フレームを受信しても、各 子局で受信レベルは異なる。このことは、制御フレームだけでなく、全ての無線区間を流れるフレームについて も同様である。

【 0028】(2) 検索時間中に受信した制御フレーム 数

接続を確実にするためである。制御フレーム数は受信電力と同様に親局との受信状態が良好であるかを示す。

【 0029】(3) 親局に接続している子局数が最低であること

他の子局との競合を少なくして通信効率を上げるためである。

(4) 一周波数への滞留時間が子局の特性に適すること ユーザの任意の使い方に依存させるためである。を考慮 する。

【 0030】さらに、周波数ホッピング同期制御回路102には周波数ホッピング制御回路210が設けられる。親局選択部150は、周波数ホッピング同期情報として、周波数ホッピング制御回路210に決定した周波数ホッピングパターン、周波数ホッピングインデックス、滞留時間を出力する。ここに、周波数ホッピングインデックスは、後述のように、周波数を一意に決定つけるための識別子である。

【 0031】周波数ホッピング制御回路210には滞留 時間測定タイマ220が接続される。周波数ホッピング 制御回路210は、指示された周波数ホッピングパター 50 ンについて制御フレームに関する情報から同期時の周波 数ホッピングインデックスを予測する。この予測から同 期時の周波数を求めてこれをモデム140に設定する。 さらに、制御フレームに関する情報から同期時の一周波 数の残滞留時間を予測してこれを滞留時間タイマ220 にセットしてスタートさせる。この時点で同期が確立し たことになる。

【 0032】周波数ホッピング制御回路210は滞留時間タイマ220からのタイムアウト通知を受けると周波数ホッピングインデックスをインクリメントし、次の周波数をモデム140に再設定し、滞留時間を設定した滞留時間測定タイマを再スタートさせる。このように、モデム140の周波数設定は、同期確立後には周波数ホッピング制御回路210から行われる。

【0033】図4は図3の親局検索制御回路120を説明するタイムチャートである。本図に示すように、複数の周波数チャンネルCH1、CH2、CH3、CH4、CH5に対して、複数の親局1、2、3の周波数ホッピング周期は互いに非同期である。制御フレームから同期の情報を得るため、使用する全ての周波数について、順次、最大滞留時間傍受する必要がある。このため、親局の検索時間T scanは次のように与えられる。

【 0034】T scan=最大滞留時間×CH数 さらに、同期のためには、後述するように、親局選択処 理時間T selだけ必要であり、この値はユーザにより与 えられる。

【 0035】図5は周波数ホッピング制御回路210による周波数設定を説明する図である。本図に示すように、複数のチャンネル数が、例えば、5ならば、周波数30 ホッピングインデックスは1~5の順番である。周波数の設定は周波数ホッピングパターンと周波数ホッピングインデックスとの組み合わせで決まる。例えば、周波数ホッピングパターン=1、周波数ホッピングインデックス=3ならば、周波数の設定はCH3であり、周波数ホッピングパターン=2、周波数ホッピングインデックス=4ならば、周波数の設定はCH5である。

【 0 0 3 6 】 図6 は図3 の周波数ホッピング同期制御回路1 0 2 について一連の動作例を説明するフローチャートであり、図7 は同期確立時に親局がどの周波数にいるかを説明するタイムチャートである。図6 に示すように、ステップS 5 0 0 において、周波数ホッピング同期制御回路1 0 2 は、通信開始が指示されると、親局検索を開始し、モデム1 4 0 に検索周波数を設定し、親局検索時間測定タイマ1 3 0 を起動する。

【 0037】ステップS510において、親局検索時間 測定タイマ130が測定する検索時間T scan経過したか を判定する。ステップS520において、上記測定時間 が経過していない間、制御フレームが受信されたかを判 定する。

)【 0038】ステップs530において、制御フレーム

が受信された場合、親局に同期をとるために必要な以下の親局情報が記憶される。親局ID、受信望力、制御フレーム数、接続されている子局の数、滞留時間、受信時検索時間測定タイマ値Tc、周波数ホッピングパターンナンバーNp、現在の周波数ホッピングインデックスI、一周波数あたりの滞留時間Td、現在の周波数の残滞留時間Tr

【 0039】ここに、受信電力と受信時検索時間測定タイマ値T cは子局の中で得られる情報であり、これら以外は制御フレームに含まれる情報である。ステップ S540において、検索時間T scanが経過したと判定されると、ステップ S530で作成された親局情報のリストから最適な親局として、例えば、受信電力が最も高い親局を選択する。

【 0040】ステップ \$550 において、制御フレーム に関する情報から 同期時の周波数ホッピングインデックスを予測算出する。このようにして、同期確立時の親局 の周波数ホッピングインデックスが求められる。ステップ \$560 において、制御フレームに関する情報から同期時の周波数に対する残滞留時間を予測算出する。

【 0 0 4 1 】このようにして周波数ホッピングインデックス、残滞留時間を算出する理由は以下のとおりである。図7 に示す斜線の細長い帯は親局がある周波数に滞留する時間を示している。親局は一周波数に滞留している中で、いくつも制御フレームを送出することもあれば、一つしか送出しない場合もある。したがって、制御フレームは一周波数に滞留している中のどこででも受信される場合があるからである。

【0042】ステップS570において、周波数ホッピングインデックスに基づいて得た周波数をモデム140に設定される。これにより親局との同期が子局に確立する。ステップS580において、同期時の周波数ホッピングインデックスと残滞留時間が算出された後、残滞留時間を滞留時間測定タイマ220に設定する。なお、同期後には周波数ホッピング毎に決まった周波数がモデム140に設定され、且つ決まった滞留時間が滞留時間測定タイマ220に設定される。

[0043]

【 発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、 非同期に動作する複数の親局の中から子局に接続するた 40 めに最適なものを選択しその親局への同期確立が容易に 実現可能になった。このため、親局に確実に接続可能で あり、接続が迅速に行え、ユーザの任意の使い方に依存 させることが可能になる。

10

【図面の簡単な説明】

【 図1 】 本発明に係る無線L ANシステムの構成であって周波数ホッピングを用い多元接続を行うものの例を示す図である。

【 図2 】図1 の子局1 1 の構成例を説明する図であ

10 る。。

【 図3 】 図2 の無線LANアダプタ101 の構成例を説明する図である。

【 図4 】 図3 の親局検索制御回路1 2 0 を説明するタイムチャートである。

【図5】周波数ホッピング制御回路210による周波数設定を説明する図である。

【図6】図3の周波数ホッピング同期制御回路102について一連の動作例を説明するフローチャートである。

【 図7】同期確立時に親局がどの周波数にいるかを説明 するタイムチャート である。

【 図8 】従来の低速周波数ホッピング方式を使用した無線通信方式を説明するフローチャートである。

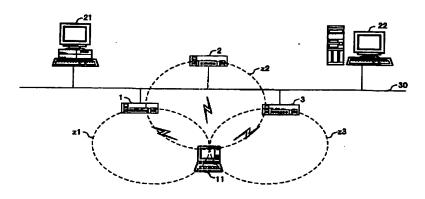
【符号の説明】

- 1 ~3 …親局
- 11…子局
- 21 …デスクトップPC
- 22 …タワー型PC
- 30 …ケーブル
- 100 …ノート型PC
- 30 101…無線LANアダプタ
 - 102…周波数ホッピング同期制御回路
 - 120 …親局検索制御回路
 - 130…親局検索時間測定タイマ
 - 140…モデム
 - 150 …親局選択部
 - 110、160、170、180、190…端子
 - 210…周波数ホッピング制御回路
 - 220…滞留時間測定タイマ
 - z 1 ~z 3 …無線区間

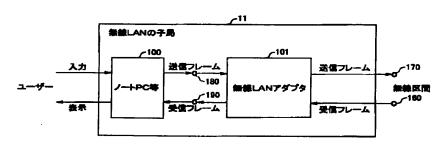
【図5】

	装	周波数ホッピングインデックス				
		1	2	3	4	5
m ab da.	1	CH1	CH2	СНЗ	CH4	CH5
周収数 ホッピングパタン	2	CH2	СНЗ	CH1	CH5	CH4
	3	CH4	CH5	CH2	CH1	СНЗ

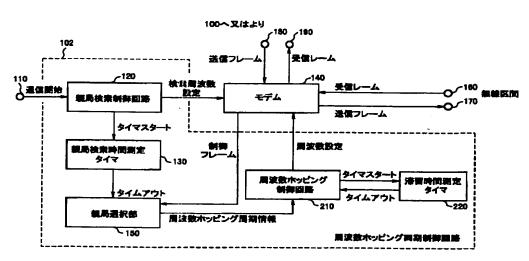
【図1】

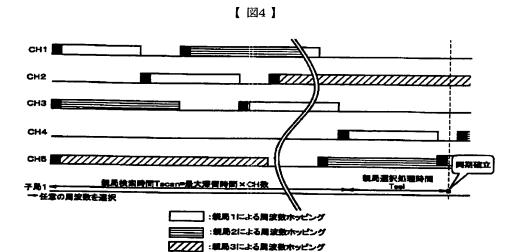


【図2】

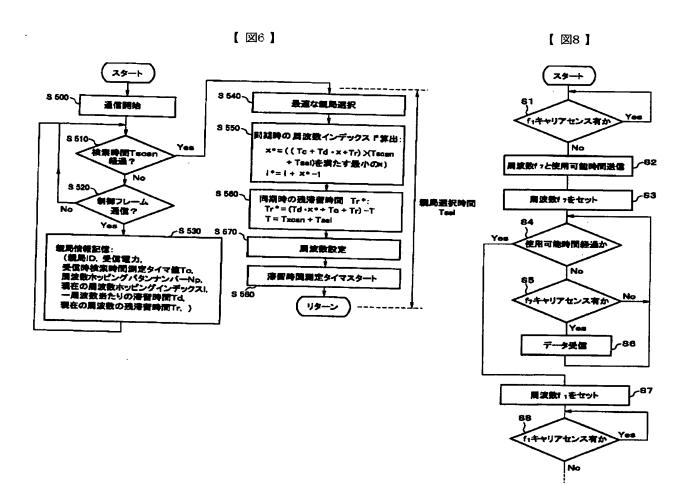


【図3】

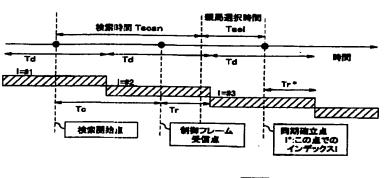




三: 制御フレーム



【図7】



| ・観局の需要数ホッピングパタン | : 子局の動作

フロント ページの続き

F ターム (参考) 5K022 EE04 EE11 EE21 EE36

5K033 AA01 AA02 CA06 CB01 CC01

DA01 DA03 DA13 DA17 DB01

DB09 DB11

5K047 AA01 AA15 BB01 BB05 HH01

HHILL HHES MMILL MMILS MME6

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES
□ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
□ GRAY SCALE DOCUMENTS
□ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
□ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.